(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-174021

(43)公開日 平成6年(1994)6月21日

(51)IntCL⁵

識別記号

庁内整理番号

技術表示箇所

F16H 7/14

9/06

A 9241 - 3 J

Z 9241 - 3 J

審査請求 未請求 請求項の数4(全 5 頁)

(21)出願番号

特願平4-350629

(71)出願人 000001199

FΙ

(22)出願日

平成 4年(1992)12月 4日

株式会社神戸製鋼所

兵庫県神戸市中央区脇浜町1丁目3番18号

(71)出願人 591001743

神鋼テクノ株式会社

兵庫県神戸市中央区脇浜町2丁目10番26号

(72)発明者 高原 輝行

兵庫県神戸市西区高塚台1丁目5番5号 株式会社神戸製鋼所神戸総合研究所内

(72)発明者 吾郷 健二

兵庫県神戸市中央区脇浜町2丁目10番21号

神鋼テクノ株式会社内

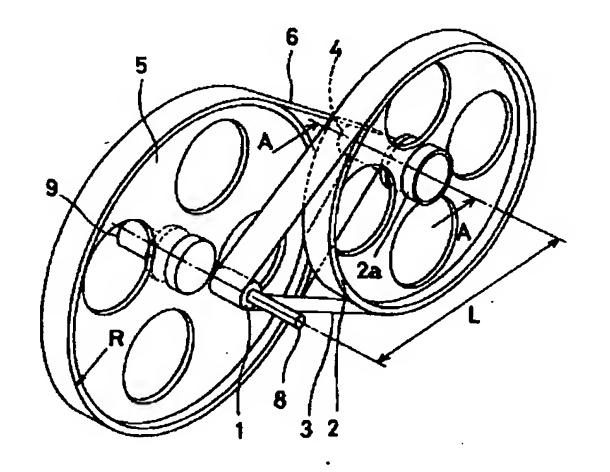
(74)代理人 弁理士 梶 良之

(54) 【発明の名称】 変速装置

(57)【要約】

【目的】 特に伝動系統から切り離された変速機構に用 いられる精密変速装置であって、通常の伝動系統に用い られるスチールベルトを適切に用い、バックラッシュや 伸びに起因する誤差が極めてすくなく、高精度の変速が 得られる変速装置を提供する。

【構成】 一対のプーリ1,2間にスチールベルト3を 巻き掛けた変速段の1段以上をユニットとして又は一部 として含み、該スチールベルト3はプーリ1,2間距離 LをA方向に大きくして固定するテンショナーで張られ てなる変速装置である。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 一対のプーリ間にスチールベルトを巻き 掛けた変速段を含み、該プーリ間距離は大プーリの半径 の2倍以内であり、該スチールベルトはプーリ間距離を 大きくして固定するテンショナーで張られている変速装 置。

【請求項2】 入出力軸が突設された変速箱内に、一対 のプーリ間にスチールベルトを巻き掛けた変速段の2段 以上を入出力軸へ動力伝達可能に内設し、前記各段のプ ーリ間距離を変えスチールベルトを張った状態で固定す 10 るテンショナーが前記変速箱に設けられている変速装 置。

【請求項3】 請求項2記載の変速装置において、前記 変速段は偶数段が内設され、前記入出力軸から所定のプ ーリ間距離を隔てて共通の中間軸が設けられ、前記テン ショナーは中間軸の全体を前記変速箱に対して移動自在 且つ固定自在とするものである変速装置。

【請求項4】 請求項3記載の変速装置において、スチ ールベルトは周長方向に圧延して形成されたものである 変速装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、所定の回転精度が高く 求められる場合等に用いられ、バックラッシュや伸び等 に起因する誤差が極めて少なく、高精度の変速が得られ る変速装置に関する。

[0002]

【従来の技術】近年の事務機器、例えばカラーコピーに おいては、3色の印刷位置のずれを生じさせないため め、ドラム回転のための駆動源の回転を減速又は増速さ せると共にドラム回転軸まで伝達する駆動系統の各部分 に対して高い回転精度が求められることになる。

【0003】このような駆動系統は、変速又は増速のた めの変速系統と、所定の場所まで動力を伝動する伝動系 統の組合せでなっている。この変速系統と伝動系統の機 能を合わせ持つ駆動機構として、噛み合いタイプでスリ ップのないタイミングベルト(シンクロベルト)を用い たベルト式変速機構が用いられる。また、変速系統とし てギア変速機構を用い、伝動系統としてワイヤ伝達機構 40 を用いるものもある。さらに、このワイヤ伝動機構のワ イヤに代わるものとしてスチールベルトを用いる提案が なされている(特開昭64-19867号公報参照)。 [0004]

【発明が解決しようとする課題】高い回転精度を得るた めには、伝動系統のみならず変速系統にも高い回転精度 が求められる。例えばギア変速機構では噛み合い部にバ ックラッシュが存在し、正転と逆転で位置ずれを生ず る。また、軸間距離が短い多段プーリ間に高張力繊維で 補強されたベルトを巻き掛けるベルト変速機構もある

が、高張力繊維で補強されていても、張力による伸びが あり、立ち上がり時に位置ずれを生じる。

【0005】本発明は、特に伝動系統から切り離された 変速機構に用いられる精密変速装置を提案しようとする ものであり、その目的とするところは、通常伝動系統に 用いられるスチールベルトを用い、バックラッシュや伸 びに起因する誤差が極めてすくなく、高精度の変速が得 られる変速装置を提供しようとするものである。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記目的を解決するため の変速装置は、一対のプーリ間にスチールベルトを巻き 掛けた変速段を含み、該スチールベルトはブーリ間距離 を大きくして固定するテンショナーで張られるものであ る。このプーリ間距離は大プーリの半径の2倍以内とす るか、この変速段を変速箱に内設する構造とする。ま た、テンショナーは同時に偶数段のスチールベルトを張 れるものが好ましく、この場合のスチールベルトは圧延 により所定の周長を有するものが好ましい。

[0007]

【作用】スチールベルトは剛性が高く、強く張れるの で、回転力を伝達を遅れなく行える。また、剛性が高い というスチールベルトの利点を生かすためには、スチー ルベルトの全長を無闇に長くしてはならず、プーリ間距 離を大プーリの半径の2倍以内とするか、変速段を変速 箱に内設する構造にしてプーリ間距離を制限している。 ところが、このスチールベルトを強く張って所定の剛性 を保つためには、テンショナーが必要である。一般のベ ルト伝動では、プーリ間のベルトにローラをバネ等で付 勢するローラタイプのテンショナーが用いられる。この に、ドラムを高精度で回転させる必要が生じる。そのた 30 ローラテンショナーはブーリ間距離を大きくし、正転と 逆転でローラが掛かるベルトの張力が変わることから、 剛性差を生じる原因になり、ローラの軸とプーリの軸と の厳密な平行度が要求される。そこで、アーリ間距離を 大きくして固定できるテンショナーを採用し、プーリ軸 間距離の無駄な延長を無くし、正転と逆転の剛性を等し くし、プーリ軸の平行度の調整だけで済むようにした。 [0008]

> 【実施例】以下、本発明の実施例を図面を参照しつつ説 明する。図1は本発明の変速装置要部の斜視図である。 【0009】図1において、1は第1段小ブーリ、2は 第1段大プーリ、3は第1段スチールベルト、4は第2 段小プーリ、5は第2段大プーリ、6は第2段スチール ベルトであり、2段減速機構として構成された変速装置 である。また、8は入力軸、9は出力軸であり、第2段 小プーリ4は図示されない延長部を有し、この延長部が 第1段大プーリ2のボス部2aに嵌入されている。

【0010】スチールベルトは、一般の搬送用スチール ベルトの如く溶接タイプのものではなく、リング素材の 厚肉部をローラで挟み、リングを回転させながら周長を 50 徐々に長くしていく圧延が施されたものが用いられる。

継ぎ目がなく、高い張力に耐え、圧延制御で所望の周長 のものが得られる。

【0011】図1の第1段スチールベルト3の周長と第 2段スチールベルト6の周長は異なっているが、プーリ 径から算出された周長に厳密に圧延加工することで、第 1段(1,2,3)と第2段(4,5,6)のプーリ間 距離しを同じものとすることができる。また、第1,第 2スチールベルト3,6の周長を厳密に加工された同じ ものとし、入力軸8を出力軸9に対して上下にずらし、 第1段(1,2,3)のプーリ間距離を第2段(4, 5,6)のプーリ間距離しより大きくすることにより、 第1段(1,2,3)と第2段(4,5,6)の張りを 同じにすることもできる。

【0012】図1のプーリのうち最大のものは、半径R の第2段大ブーリ5である。増速又は減速機構として構 成される場合、大小プーリの組合せとなるはずであり、 スチールベルトが必要以上に長くならないために、プー リ間距離しが第2段大プーリ5の半径Rの2倍以内とな るように配列されている。入力軸8を出力軸9に対して 上下にずらし、第1段(1,2,3)のプーリ間距離を 20 第2段(4,5,6)のプーリ間距離しより大きくした 場合でも、プーリ間距離が第1段大プーリ2の半径の2 倍を越えないようになっている。

【0013】スチールベルト3は素材が鋼材であるた め、剛性が高いため、プーリに掛ける時に延ばして掛け ることができない。また、所定の張力を付与するために は微妙な調整が必要となる。そこで、テンショナーが必 要となる。通常のベルト伝動で用いられるローラ付勢の テンショナーではなく、プーリ間距離を大きくし、所定 の張力の状態を固定できるテンショナーが用いられる 図1の場合は、入出力軸8,9が同軸上にあり、同じく 同軸上にある第1段大プーリ2と第2段小プーリ4とを 一体でA方向に平行移動させ、移動後の状態を固定でき る例えばジャッキボルト等を用いたテンショナーが用い sna.

【0014】プーリ間距離を大きくして固定できるテン ショナーを用いると、プーリ間にローラ等を配設する必 要がなく、プーリ間距離を最小限にでき、スチールベル トが長くなることによる剛性の低下を防止できる。ま た、スチールベルトの張り側又は弛み側の区別なく、張 40 れるため、正転又は逆転で剛性の差が生じることもな い。また、プーリ軸の平行を維持したまま平行移動させ るだけで、所定の張力が付与できるという利点を有す **3.**

【0015】上述した変速装置は、2段減速に限らず、 1段減速又は3段減速以上とすることができる。また、 減速機構ではなく、増速機構としても使用できる。さら に、1段減速段を他の減速機構と組み合わせて、所望の 減速を得る機構の一部として用いることもできる。

設した具体的変速装置を示す図である。 図2 (a) は同 図(b)のX-X断面図、図2(b)は側面図である。 変速箱は、本体変速箱11と、第1スライド変速箱12 と、固定変速箱13とからなっている。本体変速箱11 は上下ガイド板11a,11bを有しており、第1スラ イド変速箱12がこの上下ガイド板11a,11b内を スライド自在となっており、ボルト14で本体変速箱1 1に固定される。このスライド変速箱12はフランジ部 12aを有し、本体変速箱11に対するジャッキボルト 10 15がネジ込み可能に設けられている。また、本体変速 箱11は中央延在部11cを有しており、固定変速箱1 3はこの中央延在部11cにボルトで取り付けられる。 【0017】本体変速箱11には出力軸9が回転自在に 軸支され、この出力軸9に第2段大プーリ5が嵌入され ている。スライド変速箱12には中間軸16が固定さ れ、この中間軸16に第2段小ブーリ4が回転自在に軸 支されている。第2段小プーリ4はの延長部4aに第1 段大プーリ2のボス部2 aが嵌入されている。固定変速 箱13には入力軸8が回転自在に軸支され、この入力軸 8に第1段小プーリ1が嵌入されている。また、第1 段、第2段スチールベルト3、6は周長が厳密に圧延加 工されており、入力軸8と出力軸9を同軸上に配置し、 中間軸16を平行移動すると、第1段,第2段スチール ベルト3,6が同時に張れるようになっている。しか し、入力軸8と出力軸9のいずれか一方が上下にずれて 配置されていても、周長調整がなされている限りは、中 間軸16の平行移動で同時に張れる。

4

【0018】図2の減速装置において、ボルト14を弛 め、スライド変速箱12がプーリ間で移動可能にする。 30 そして、ジャッキボルト15を弛め、スライド変速箱1 2を入出力軸8,9方向に移動させ、第1段,第2段ス チールベルト3,6を巻き掛ける。そして、ジャッキボ ルト15でスライド変速箱12を入出力軸8,9から離 れる方向に移動させ、第1段、第2段スチールベルト 3,6を同時に所定張力まで張り、その状態をジャッキ ボルト15とボルト14で固定する。なお、固定変速箱 13も中央延長部11cに長孔13aで若干スライド可 能に取り付けられており、第1段、第2段スチールベル ト3,6の周長差等の修正が可能となっている。この修 正は一旦行えばよく、その後固定変速箱13は固定され る。このように、入出力軸8,9が所定の位置にあり、 中間軸16で第1段,第2段スチールベルト3,6の張 力を調整できるものにすると、他の減速機構との接続が 容易にできる。また、変速箱に各段を収める構造にする と、ブーリ間距離も必然的に短いものに構成される。 【0019】図3は図1の2段減速機構を変速箱内に内 設した他の具体的変速装置を示す図である。図3(a) は同図(b)のX-X断面図、図3(b)は側面図であ る。図2のものと異なる点は、本体変速箱11の中央延 【0016】図2は図1の2段減速機構を変速箱内に内 50 長部11cに第2スライド変速箱20を取り付け、中央

延長部11cに固設されたブラケット21を介した引っ 張りポルト22で第2スライド変速箱20を矢印a方向 に移動可能とした点である。第2スライド変速箱20は 長孔20aに対するボルト23で若干の矢印a方向の移 動を許容し、移動後の状態を引っ張りポルト22とボル ト23で固定する。

【0020】特に、入力軸8の位置が移動してもよい場 合の減速機構では、このような第2スライド変速箱20 とすることもできる。さらに、出力軸9に対して入力軸 8を下げた位置にすることもできる。本体変速箱11に 10 対してスライド変速箱12を移動させ、第2段スチール ベルト6を張り、ジャッキボルト15とボルト14でス ライド変速箱12を固定する。つぎに、中央延長部11 cに対して第2スライド変速箱20を移動させ、第1段 スチールベルト3を張り、引っ張りボルト22とボルト 23で第2スライド変速箱20を固定する。このよう に、各段毎にスチールベルトを張るようにすると、スチ ールベルトを厳密な周長に加工する必要がなくなる。

【0021】上述した変速装置においては、スチールベ ルトのプーリ間距離を出来るだけ短くして剛性を大きく 20 保つことが必要である。そこで、このプーリ間距離を短 く決める手順を説明する。この手順によると、上述した ように、大プーリの半径の2倍以内又は変速箱に入る程 度のプーリ間距離とすることができる。仕様に基づく速 比から大小プーリの径の比が決まる。つぎに、仕様に基 づく最大許容伝達トルクから、小プーリの巻付け角度が 決まる(許容伝達トルクと巻付け角度の間には一定の関 数関係がある). スチールベルトに発生する応力から小 プーリの径が決まる。小プーリの径と巻き付け角度から 最小プーリ間距離が決まる。このような手順でプーリ間 30 12 スライド変速箱 (テンショナーの移動手段) 距離を出来るだけ短くすることが重要である。

【0022】上述した変速装置は、精密変速機であり、 種々の用途がある。例えば通常のボテンションメータに 増速装置としてこの変速装置を介在させると、安価なボ

テンションメータを用いながら全体として精密な位置検 出器になる。

[0023]

【発明の効果】本発明の変速装置は剛性が高くて強く張 れるスチールベルトを使用すると共に、プーリ間距離を 大きくして固定するタイプのテンショナーを使用してい るので、プーリ間距離を短くしてスチールベルトの剛性 を高く維持でき、正転と逆転の剛性も等しくでき、プー リ軸の平行度で維持しながらスチールベルトを張れるの で、回転力を遅れることなく伝達し、高精度の変速がで きる。そのため、例えばカラーコピー機のドラム回転の ように、3色の印刷位置のずれを生じさせないために、 特に高い回転精度が求められる駆動系統にユニットとし て又は一部としてこの変速装置が採用できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の変速装置要部の斜視図である。

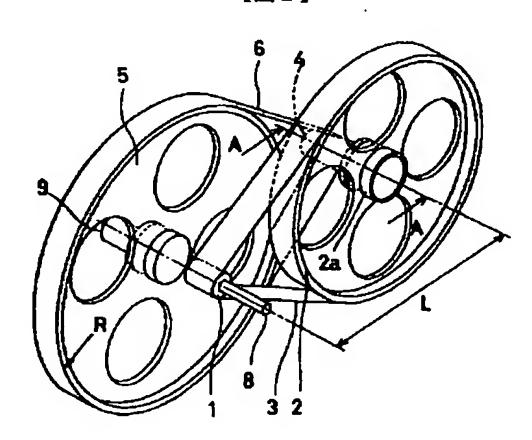
【図2】変速箱でユニット化された変速装置を示す図で ある。

【図3】変速箱でユニット化された他の変速装置を示す 図である。

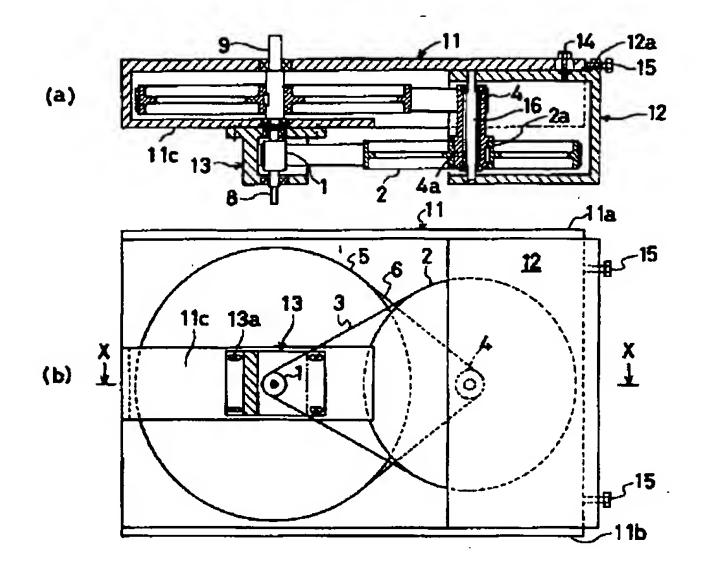
【符号の説明】

- 1 第1段小プーリ
- 2 第1段大プーリ
- 3 第1段スチールベルト
- 4 第2段小プーリ
- 5 第2段大プーリ
- 6 第2段スチールベルト
- 8 入力軸
- 9 出力軸
- 15 ジャッキボルト (テンショナーの移動手段)
- 14 ボルト (テンョナーの固定手段)
- 16 中間軸

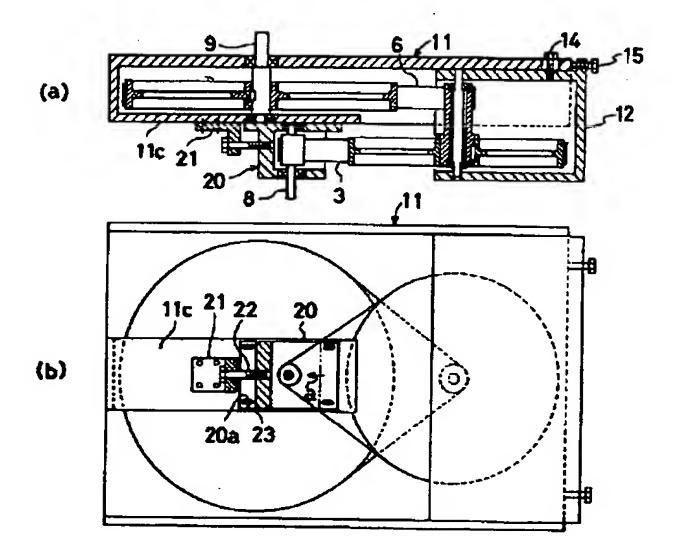
【図1】







【図3】



PAT-NO:

JP406174021A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 06174021 A

TITLE:

SPEED CHANGE GEAR

PUBN-DATE:

June 21, 1994

INVENTOR-INFORMATION: NAME TAKAHARA, TERUYUKI AGO, KENJI

INT-CL (IPC): F16H007/14, F16H009/06

US-CL-CURRENT: 474/88, 474/272

ABSTRACT:

PURPOSE: To provide a speed change gear which is a precise speed change gear used for a speed change mechanism separated from the transmission system in particular, uses a steel belt used for a normal transmission system adequately, and can obtain a highly precise speed change generating little error resulting from a backlash or an extension.

CONSTITUTION: More than one stage of speed change stages which is made by winding a steel belt 3 between a pair of pulleys 1 and 2 is included as a unit or as a part, and the steel belt 3 is extended by a tensioner to make the distance L between the pulleys 1 and 2 larger in the direction A, and to fix the distance, so as to compose this speed change gear.

KWIC		
Current US Cro	ss Reference Classifica	tion - CCXR
` 474 /272		

COPYRIGHT: (C)1994,JPO&Japio